

10 / 50 1061
PCT/JP 03/00110

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

REC'D 07 MAR 2003	09.01.03
WIPO	PCT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

09 JUL 2004

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office

出 願 年 月 日

Date of Application:

2002年 3月22日

出 願 番 号

Application Number:

特願2002-081040

[ST.10/C]:

[JP2002-081040]

出 願 人

Applicant(s):

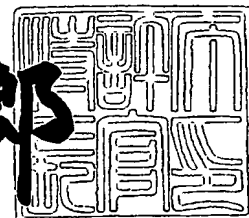
セイコーエプソン株式会社

**PRIORITY
DOCUMENT**
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

2003年 2月18日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

太田信一郎



出証番号 出証特2003-3008181

BEST AVAILABLE COPY

【書類名】 特許願

【整理番号】 EP0135

【提出日】 平成14年 3月22日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 H04N 1/40
H04N 1/60

【発明者】

【住所又は居所】 長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン
株式会社内

【氏名】 荒井 佳文

【特許出願人】

【識別番号】 000002369

【氏名又は名称】 セイコーエプソン株式会社

【代表者】 草間 三郎

【代理人】

【識別番号】 100097490

【弁理士】

【氏名又は名称】 細田 益稔

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 082578

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 0016989

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 色補正テーブル生成方法、画像処理装置、画像処理方法、プログラム及び記録媒体

【特許請求の範囲】

【請求項1】 色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて色補正テーブルを生成する方法。

【請求項2】 色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて生成された色補正テーブルを用いて画像処理を行う画像処理装置。

【請求項3】 請求項2に記載の画像処理装置であって、

前記平滑化程度評価関数が、色補正テーブルによる色変換前後のL a b空間等の均等知覚色空間によるねじれ量に基づく評価関数を有している画像処理装置。

【請求項4】 請求項2または3に記載の画像処理装置であって、

前記平滑化程度評価関数が、目的のL a b空間等の均等知覚色空間からの離れ程度に基づく評価関数を有している画像処理装置。

【請求項5】 色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて生成された色補正テーブルを用いて画像処理を行う画像処理方法。

【請求項6】 画像処理をコンピュータに実行させるためのプログラムであって、

色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて生成された色補正テーブルを用いた画像処理をコンピュータに実行させるためのプログラム。

【請求項7】 請求項6に記載のプログラムを記録したコンピュータによって読取可能な記録媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、画像データの色補正の連続性を高めることが可能な色補正テーブルの生成方法、当該色補正テーブルを用いる画像処理装置、方法、プログラム及び記録媒体に関する。

【0002】

【従来の技術】

スキャナ、モニタ、プリンタ、プロジェクタなどの色再現装置では、自己発光か反射かの違いや、階調表現法の違い、用いる原色の違いなどによって色再現特性が異なるため、同じRGB値、または、CMY値、あるいは、CMYK値を入力しても再現される色が大きく異なる。したがって、異なる色再現装置で同じ色を再現するためには、色を装置の特性とは無関係に表現できる装置非依存（Device-Independent）の空間で表し、その空間で同じになるように実際のインク量や、モニタRGB値などを決定するいわゆる色管理（Color Management）を行う必要がある。

【0003】

例えば、カラープリンタの場合、スキャナ、プリンタ、モニタなどのRGB値が国際規格であるsRGB値であるという仮定のもとに、規格に従って計算されるLab値を計算し、プリンタで再現可能な色の内で最もそのLab値に近い値を持つような色を再現するためのインクの組み合わせに色変換する。そして予め定められたRGBの格子間隔でこの変換を行い、RGB値からインク量の色変換を行う色補正テーブル（LUT）を予め作成し、プリンタドライバーなどに搭載することで、所望の色を再現できるようにするのが一般的である。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

一般にプリンタの色再現特性は入力RGB値に対してどのようなインクの組み合わせを使うか（以下これを「分版」と呼ぶ）の特性によって決定される。この分版は様々な条件を満たすように設計されることから、多くの場合インク量の不

連続な変化が伴う。したがって、この分版特性を使ってそのまま作成された色補正テーブルも必ずインク量が不連続に変化する部分が存在し、階調ががたつく原因になる。また、格子にがたつきが存在すると、格子内のデータを求める際に行う線形補間において大きな誤差が発生するため、こうした場合では、色のねじれなども生じる。

【0005】

本発明は、上記問題点を解決するためになされたもので、色補正テーブルの連続性を高めることによって、出力される画像の色ねじれや、トーンジャンプを極力抑えることのできる色補正テーブルの生成方法、当該色補正テーブルを用いる画像処理装置、方法、プログラム及び記録媒体を提供することを課題とする。

【0006】

【課題を解決するための手段】

上記課題に鑑み、請求項1に記載の発明は、色補正テーブルを生成する方法であって、色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて色補正テーブルを生成するように構成される。

【0007】

請求項2に記載の発明は、画像処理装置であって、色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて生成された色補正テーブルを用いて画像処理を行うように構成される。

【0008】

請求項3に記載の発明は、請求項2に記載の画像処理装置であって、前記平滑化程度評価関数が、色補正テーブルによる色変換前後のL a b空間等の均等知覚色空間によるねじれ量に基づく評価関数を有して構成される。

【0009】

請求項4に記載の発明は、請求項2または3に記載の画像処理装置であって、前記平滑化程度評価関数が、目的のL a b空間等の均等知覚色空間からの離れ程度に基づく評価関数を有して構成される。

【0010】

請求項5に記載の発明は、画像処理方法であって、色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて生成された色補正テーブルを用いて画像処理を行うように構成される。

【0011】

請求項6に記載の発明は、画像処理をコンピュータに実行させるためのプログラムであって、色補正テーブルによるL a b空間等の均等知覚色空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて生成された色補正テーブルを用いた画像処理をコンピュータに実行させるように構成される。

【0012】

請求項7に記載の発明は、請求項6に記載のプログラムを記録したコンピュータによって読取可能な記録媒体である。

【0013】

【発明の実施の形態】

以下、図面を参照して、本発明の好適な実施の形態について説明する。

【0014】

図1は、本発明の一実施形態に係る色補正テーブル生成装置の機能ブロック図であり、図3は、画像処理装置の機能ブロック図である。

【0015】

ハードウェア構成

図2は、前記色補正テーブル生成装置および画像処理装置の具体的ハードウェア構成例を概略ブロック図により示している。

【0016】

当該実施形態においては、色補正テーブル生成装置および画像処理装置を実現するハードウェアの一例としてコンピュータシステムを採用している。図2は、同コンピュータシステムをブロック図により示している。本コンピュータシステムは、画像入力デバイスとして、スキャナ11aとデジタルスチルカメラ11b

とビデオカメラ11cとを備えており、コンピュータ本体12に接続されている。それぞれの入力デバイスは画像をドットマトリクス状の画素で表現した画像データを生成してコンピュータ本体12に出力可能となっており、ここで同画像データはRGBの三原色においてそれぞれ256階調表示することにより、約1670万色を表現可能となっている。

【0017】

コンピュータ本体12には、外部補助記憶装置としてのフロッピーディスクドライブ13aとハードディスク13bとCD-ROMドライブ13cとが接続されており、ハードディスク13bにはシステム関連の主要プログラムが記録されており、フロッピーディスクやCD-ROMなどから適宜必要なプログラムなどを読み込み可能となっている。また、コンピュータ本体12を外部のネットワークなどに接続するための通信デバイスとしてモデム14aが接続されており、外部のネットワークに同公衆通信回線を介して接続し、ソフトウェアやデータをダウンロードして導入可能となっている。この例ではモデム14aにて電話回線を介して外部にアクセスするようにしているが、LANアダプタを介してネットワークに対してアクセスする構成とすることも可能である。その他、コンピュータ本体12の操作用にキーボード15aやマウス15bも接続されている。

【0018】

さらに、画像出力デバイスとして、ディスプレイ17a、カラープリンタ17bおよびプロジェクタ17cを備えている。ディスプレイ17aについては水平方向に800画素と垂直方向に600画素の表示エリアを備えており、各画素毎に上述した1670万色の表示が可能となっている。この解像度は一例に過ぎず、640×480画素であったり、1024×768画素であるなど、適宜、変更可能である。

【0019】

また、カラープリンタ17bはインクジェットプリンタであり、C（シアン）M（マゼンタ）Y（イエロー）K（ブラック）c（ライトシアン）m（ライトマゼンタ）の6色のインクを用いて、メディアたる印刷用紙上にドットを付して画像を印刷可能となっている。画像密度は360×360dpiや720×720dpi

といった高密度印刷が可能となっているが、階調表現については色インクを付すか否かといった2階調表現となっている。一方、このような画像入力デバイスを使用して画像を入力しつつ、画像出力デバイスに表示あるいは出力するため、コンピュータ本体12内では所定のプログラムが実行されることになる。そのうち、基本プログラムとして稼働しているのはオペレーティングシステム(OS)12aであり、このオペレーティングシステム12aには、ディスプレイ17aでの表示を行わせるディスプレイドライバ(DSP DRV)12bと、カラープリンタ17bに印刷出力を行わせるプリンタドライバ(PRT DRV)12cと、プロジェクタ17cでの表示を行わせるプロジェクタドライバ12d(図示せず)が組み込まれている。これらのドライバ12b、12cおよび12dはディスプレイ17a、カラープリンタ17bおよびプロジェクタ17cの機種に依存しており、それぞれの機種に応じてオペレーティングシステム12aに対して追加変更可能である。また、機種に依存して標準処理以上の付加機能を実現することもできるようになっている。すなわち、オペレーティングシステム12aという標準システム上で共通化した処理体系を維持しつつ、許容される範囲内での各種の追加的処理を実現できる。

【0020】

このようなプログラムを実行する前提として、コンピュータ本体12は、CPU12e、RAM12f、ROM12gおよびI/O12hなどを備え、演算処理を実行するCPU12eがRAM12fを一時的なワークエリアや設定記憶領域として使用したりプログラム領域として使用しながら、ROM12gに書き込まれた基本プログラムを適宜実行し、I/O12hを介して接続されている外部機器及び内部機器などを制御している。

【0021】

ここで、基本プログラムとしてのオペレーティングシステム12a上でアプリケーション12dが実行される。アプリケーション12dの処理内容は様々であり、操作デバイスとしてのキーボード15aやマウス15bの操作を監視し、操作された場合には各種の外部機器を適切に制御して対応する演算処理などを実行し、さらには、処理結果をディスプレイ17aに表示したり、カラープリンタ1

7bに出力したりすることになる。

【0022】

かかるコンピュータシステムでは、画像入力デバイスであるスキャナ11aなどで画像データを取得し、アプリケーション12dによる所定の画像処理を実行した後、画像出力デバイスとしてのディスプレイ17a、カラープリンタ17bやプロジェクタ17cに表示出力することが可能である。

【0023】

本実施形態においては、画像処理装置をコンピュータシステムとして実現しているが、必ずしもかかるコンピュータシステムを必要とするわけではなく、同様の画像データに対して本発明による画像処理が必要なシステムであればよい。例えば、デジタルスチルカメラ内に本発明による画像処理を行う画像処理装置を組み込み、画像処理された画像データを用いてカラープリンタに印字させるようなシステムであっても良い。また、コンピュータシステムを介することなく画像データを入力して印刷するカラープリンタにおいては、スキャナやデジタルスチルカメラまたはモデム等を介して入力される画像データに対して自動的に本発明による画像処理を行って印刷処理するように構成することも可能である。

【0024】

この他、カラーファクシミリ装置、カラーコピー装置、プロジェクタといった画像データを扱う各種の装置においても当然に適用可能である。

【0025】

画像処理制御プログラム

本発明による画像処理制御プログラムは、通常、コンピュータ12が読取可能な形態でフロッピーディスク、CD-ROMなどの記録媒体に記録されて流通する。当該プログラムは、メディア読取装置（CD-ROMドライブ13c、フロッピーディスクドライブ13aなど）によって読み取られてハードディスク13bにインストールされる。そして、CPUが所望のプログラムを適宜ハードディスク13bから読み出して所望の処理を実行するように構成されている。なお、本発明による画像処理制御プログラム自体も本願発明の一部を構成する。

【0026】

図1に示す色補正テーブル生成装置20Aは、RGB（sRGB）画像データから変換されたLab画像データを画像出力装置の色空間に適合するL'a'b'画像データに変換する色補正テーブルを生成する。当該色補正テーブルは、Lab画像データをL'a'b'画像データに変換する際、画像データの色補正の連続性を高めることが可能な色補正テーブルを生成する。当該実施形態では、均等知覚色空間における色変換の一例として、Lab空間における色変換の場合について説明する。

【0027】

図1において、色補正テーブル生成装置20Aは、コスト計算部20dと、色補正テーブル（LUT）スムーシング部20eと、色補正テーブル（LUT）生成部20fと、色補正テーブル（LUT）格納部20bとを備える。これら各構成部分の処理の詳細に関しては後述する。

【0028】

以下、図4乃至図6を参照して、図1に示す色補正テーブル生成装置20Aによって行われる色補正テーブル生成処理プログラムを説明する。

【0029】

図4に、色補正テーブル生成装置20Aによる色補正テーブル生成処理を説明するためのフローチャートを示す。

【0030】

各コストの計算処理（S22）

図4に示すように、まず色補正テーブル生成装置20Aのコスト計算部20dが、色補正テーブルによる色変換後の各格子点（グリッド）のデータにおける平滑化の程度を評価するための関数（以下、「評価関数」と称する）Eの各コストの計算処理を行う（S22）。以下、評価関数Eに関して詳細に説明する。

(1) 評価関数EはLUT内のあるグリッドに対して、各条件を満たすことで、より小さな値をとり得るように設計する。Labベクトルに対して平滑化処理（以下「スムーシング処理」と称する）を適用する場合、評価関数Eは、下式のよう、各条件により設計されるコスト項の和として表される。

【0031】

$$E = E_{1t} + E_1 \quad (1)$$

ここで

E_{1t} は、L a bによるねじれ量のコストであり、

E_1 は、目的のL a bから離れることによるコストである。

【0032】

E_{1t} は、隣接するグリッド間のねじれに関するコストであり、 E_{1t} を小さくすることによって、L a bからL' a' b'に変換する際の隣接グリッド間のねじれを小さくして画像データの色補正による連続性を高めることができる。また、 E_1 は、スムージング前後におけるL a bベクトルの差から生じるコストであり、同一グリッドの時間的变化によるL a bベクトルの差に関するコストである。

【0033】

以下で、各項について詳細に説明する。なお、式(1)はL a bベクトルに対してスムージングを行う例であり、その他のベクトル（例えば、XYZ、CMY、その他の空間のベクトル）に対しても同様に適応できる。

(2) 評価関数Eの各項の一般形

あるベクトルXに対する評価関数のコスト項 E_c は、一般的に下式のように表す。

【0034】

【数1】

$$E_c = \begin{cases} W_1^t \cdot (M \cdot X - Y_T) \\ ||W_2 \cdot (M \cdot X - Y_T)||^2 \end{cases} \quad \dots (2)$$

ここで、

E_c は、コスト（スカラ値）であり、

Xは、要素数Xである列ベクトルであり、

M は、 $Y \times X$ の行列で、ベクトル X をコストの対象となる要素数 Y のベクトル
 $Y=M \cdot X$ へと変換する変換行列であり、

Y_T は、要素数 Y である列ベクトルであり、

W_1 は、要素数 Y の列ベクトルで、ベクトル $Y-Y_T$ の各要素へのコストに対する重みを表すベクトルであり、

W_2 は、 $Y \times Y$ の対角行列で、ベクトル $Y-Y_T$ の各要素へのコストに対する重みを表す行列であり、

t は転置を表している。

【0035】

以下の説明において、式(2)の第1式を1次式形式、第2式を2次式形式と称する。

(3) $L a b$ ベクトルのねじれ量のコスト E_{lt} ($L a b$ ベクトル空間)

あるグリッド p と隣接するグリッドを pr (以下、「参照グリッド」と称する)とする。また、グリッド p と隣接する、グリッド pr とは別のグリッドを pt (以下「遷移グリッド」と称する)とし、さらに、グリッド p 、 pr の位置関係と同じ位置関係を pt となすグリッドを ptr とする。ここで、それぞれのグリッド p 、 pr 、 pt 、 ptr が保持する $L a b$ ベクトルをそれぞれ、 L_p 、 L_{pr} 、 L_{pt} 、 L_{ptr} とする。

【0036】

これらのグリッドの位置関係と、それぞれのグリッドが保持する $L a b$ ベクトルを図6に示す。図6において、 L_{pr} と L_p の差ベクトルが、 L_{ptr} と L_{pt} の差ベクトルに遷移したと考えると、「遷移前後の差ベクトルの変位量」は、両差ベクトルの差ベクトルとして表せる。また、遷移距離を、 L_{pt} と L_p の差ベクトルの大きさと考え、と、「遷移前後の差ベクトルの変位量」を遷移距離で除算することにより、「単位遷移距離あたりの、遷移前後の差ベクトルの変位量」を求めることができる。この「単位遷移距離あたりの、遷移前後の差ベクトルの変位量」の大きさの2乗を、グリッド p に隣接する全てのグリッド pr 及び、 pt に関して加算することにより、グリッド p における $L a b$ ベクトルのねじれ量と定義する。ただし、 pr 及び pt は、 p に隣接してさえいれば、同一グリッドであってもかまわない。

【0037】

このLabベクトルのねじれ量をコストとし、式(3)に示す。

【0038】

【数2】

$$E_{lt} = \sum_{t=1}^T \sum_{r=1}^R \left| \frac{L_p + L_{ptr} - L_{pr} - L_{pt}}{D_{lt}} \right|^2 \quad \dots (3)$$

式(3)において、

tは、あるptであり、

Tは、ptの数であり、

rは、あるprであり、

Rは、prの数であり、

D_{lt} は、tにおける遷移距離である。

【0039】

コスト E_{lt} が小さいほど、Labにおけるねじれ量を小さくできる。

【0040】

ここで、式(3)を式(2)の第2式に照らし合わせると、Labベクトルを他の空間のベクトルに変換する必要がないため、Mは単位ベクトルとなり省略できる。

また、各要素に重みをかけていないので、 W_2 も単位ベクトルとなり省略できる。

Xは L_p であり、 Y_T は $L_{ptr} - L_{pr} - L_{pt}$ である。 $1/D_{lt}^2$ は、あるtでは定数であるため、式(2)の第2式と式(3)とは同じ形をしている。

(4) 目的のLabから離れることでのコスト E_1

グリッドpにおけるLabベクトル L_p は、Labベクトル L_T を理想的な(目的の)ベクトルであるとする、 L_p と L_T の差ベクトルの大きさが大きくなるほどコストが大きいと考えられる。このコストを E_1 とし式(4)に示す。ただし、 W_1 は3×3の対角行列で、Labベクトルの各要素に対する重み行列である。

【0041】

【数3】

$$E_l = |W_l \cdot (L_p - L_T)|^2 \quad \dots (4)$$

式(4)においても、式(2)の第2式と同じ形であることが確認できる。

【0042】

理想的なLabベクトル L_T が予め分かっていることは不可能であり、理想状態により近いLabベクトルか、別のターゲットとしてのLabベクトルを考えることになる。ここで理想状態により近いLabベクトルとして、スムーシング前のLabベクトルを用いる。スムーシングが進むにつれ、当該グリッドのLabベクトルは、理想値に近付くことが期待されるためであり、またスムーシングの時間的制約も考慮している。

【0043】

以上(1)および(3)、(4)において各コストを計算した後、以下のスムーシング処理が行われる。

【0044】

スムーシング処理 (S24)

図5に示すように、次に、色補正テーブル生成装置20Aの色補正LUTスムーシング部20eが、以下で詳細に説明するスムーシング処理(評価関数Eを最小にする L_p の計算処理)を行う(S24)。

(1) グリッドpにおけるLUTスムーシングの概要

グリッドpにおいてLUTをスムーシング(平滑化)することは、式(1)の評価関数Eを最小にするによって行われる。式(1)の評価関数Eを最小にする任意の方法を用いることができるが、当該実施形態では以下の方法を用いる。

【0045】

式(1)における各項は式(3)と式(4)の和の形で示される。つまり、評価関数 E の全ての項は L_p の各要素を含み、それらの要素に対して最大2次で表される。さらに、2次の場合、1次の2乗であり、必ず下に凸の関数であることが分かる。すなわち、 E を L_p の各要素について偏微分した関数をゼロベクトルと等しくする L_p により、評価関数 E は最小値を取り得る。

【0046】

上記のように、式(3)及び式(4)はいずれも式(2)と同じ形となる。ここで、式(2)を用いて評価関数 E の各項を L_p (式(2)の場合は X) の各項で偏微分する場合の一般形式を示す。式(2)を X の各項で偏微分した場合を式(5)に示す。

【0047】

【数4】

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A} &= \left(\frac{\partial E_c}{\partial X_1} \quad \dots \quad \frac{\partial E_c}{\partial X_x} \quad \dots \quad \frac{\partial E_c}{\partial X_X} \right)^t \\
 &= \begin{cases} (\mathbf{W}_1^t \cdot \mathbf{M})^t \\ 2(\mathbf{W}_2 \cdot \mathbf{M})^t \cdot \mathbf{W}_2 \cdot (\mathbf{M} \cdot \mathbf{X} - \mathbf{Y}_T) \end{cases} \dots (5)
 \end{aligned}$$

ここで、 \mathbf{A} は要素数 X の列ベクトルで、各要素は E_c を X の各要素 X_x で偏微分したものである。ただし、 x はベクトル X の要素番号で $x=1, 2, \dots, X$ である。

(2) 評価関数 E の L_p の要素による偏微分

式(5)と同様に、式(3)及び式(4)を L_p の各要素で偏微分すると以下のようなになる。ここで、 A_{1t} 、 A_1 は、それぞれ E_{1t} 、 E_1 を L_p の各要素 L_{pL} 、 L_{pa} 及び L_{pb} で偏微分することにより求まる要素数3の列ベクトルを示す。

【0048】

【数5】

$$\begin{aligned} A_{lt} &= \left(\frac{\partial E_{lt}}{\partial L_{ptl}} \quad \frac{\partial E_{lt}}{\partial L_{pta}} \quad \frac{\partial E_{lt}}{\partial L_{ptb}} \right)^t \quad \dots (6) \\ &= \sum_{l=1}^T \sum_{r=1}^R \frac{2}{D_{lt}^2} (L_p + L_{ptr} - L_{pr} - L_{pt}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} A_l &= \left(\frac{\partial E_l}{\partial L_{pL}} \quad \frac{\partial E_l}{\partial L_{pa}} \quad \frac{\partial E_l}{\partial L_{pb}} \right)^t \quad \dots (7) \\ &= 2W_l^2 \cdot (L_p - L_T) \end{aligned}$$

式(6)及び式(7)の和が評価関数Eを L_p の各要素で偏微分することにより得られるベクトルとなる。このベクトルがゼロベクトルであるとして L_p について解くと、Eを最小にする L_p を求めることができる。すなわち、

【0049】

【数6】

$$\begin{aligned} f(L_p) &= A_{lt} + A_l \quad \dots (8) \\ &= 0 \end{aligned}$$

を L_p について解くことを意味する。ただし、 f はEを L_p の各要素で偏微分して得られるベクトルを関数の形で表したものであり、0はゼロベクトルを表す。

【0050】

以上のようにして、色補正LUTスムーシング部20fが、評価関数Eを最小にする L_p を求めて、当該スムーシング処理を終了する。

【0051】

LUT全体のスムーシング処理(S25)

図4に示すように、次に、色補正テーブル生成装置20Aの色補正LUTスムーシング部20eは、以下で詳細に説明する色補正LUTの全体にわたるスムーシング処理を行う(S25)。

【0052】

LUT全体のスムーシング処理を行うのに、グリッドp以外のグリッドにおいて保持しているLabベクトルを変化させずに L_p のみを補正すれば良い場合、上記の方法により最適な L_p を求めることができる。しかし、実際には色補正LUT全体のスムーシング処理を行うのに、グリッドp以外のグリッドにおいて保持しているLabベクトルも補正しなければならない。そこで、各グリッドのLabベクトルを順次補正することを繰り返すことにより、色補正LUT全体のスムーシングを行う。

【0053】

グリッドpのある状態nでのLabベクトルを、次の状態へ補正すること(式(8))を L_p について解くこと)をgで表すならば、その補正は一般に式(9)のように表される。

【0054】

【数7】

$$L_p^{n+1} = g(\dots, L_{p-1}^n, L_p^n, L_{p+1}^n \dots) \quad \dots (9)$$

全てのグリッドにおいて、状態 n から状態 $n+1$ に補正された場合、各々のグリッドにおいてコスト E が、必ずしも小さくなるとは限らない。なぜならば、式(9)のように、状態 n におけるコスト E に基づき、各々のグリッドに関して状態 $n+1$ の $L a b$ ベクトルを求めているため、式(9)を求めるにあたって、状態 $n+1$ のコスト E は考慮されていないからである。すなわち、コストを小さくすることが目的であるため、大半のグリッドは状態 n のコストより、状態 $n+1$ のコストの方が小さくなると予想されるが絶対ではない。

【0055】

そこで、①全て式(9)により補正(S40)、②コストが大きくなる補正をせず(S54)、または③アニーリング法(S56)によりある程度小さいコストの増加を許容して補正する。

【0056】

次に、図5に示すフローチャートを参照して、図4のS25に示す色補正LUT全体のスムーシング処理についてさらに詳細に説明する。

【0057】

図5に示すように、S25における色補正LUT全体のスムーシング処理が開始されると、式(9)の n に0(ゼロ)がセットされ(S30)、 $L a b$ ベクトル:

【0058】

【数8】

$$L_p^n$$

($p=0, 1, \dots, P-1$)が入力される(S32)。ここで、 P はグリッド数を表す。

【0059】

次に、 $n < N$ であるか否かが判断され(S34)、 $n < N$ の場合(S34, Y)には状態 n におけるグリッド p についてのコスト:

【0060】

【数9】

$$E_p^n$$

($p=0, 1, \dots, P-1$) の計算を行い (S36)、グリッド p ($p=0, 1, \dots, P-1$) のある状態 n での $L a b$ ベクトルを式(10)を用いて求めて、変数 $Count$ を P にセットする (S38)。

【0061】

ここで、 N はスムージング回数を表し、状態 n の最大値が $N-1$ であることを示す。

【0062】

そして、「すべてのグリッドを補正しない」という条件の場合 (S40, N)、 p を 0 (ゼロ) にセットし (S42)、 $p < P$ であるか否かが判断される (S44)。

【0063】

そして、「すべてのグリッドを補正する」という条件の場合 (S40, Y) または $p < P$ でない場合 (S44, N) であって、 $Count$ が 0 (ゼロ) でない場合 (S46, N)、 $n+1$ を n にセットしてアニーリング法用の確率変数パラメータを小さくして (S48)、S34に戻る。

【0064】

一方、 $p < P$ の場合 (S44, Y)、状態 $n+1$ におけるグリッド p についてのコスト:

【0065】

【数10】

$$E_p^{n+1}$$

が計算され (S50)、

【0066】

【数11】

$$E_p^{n+1} < E_p^n$$

であるか否かが判断される (S52)。そして、状態 $n+1$ におけるグリッド p についてのコストが状態 n におけるグリッド p についてのコスト以上の場合 (S52、N) には、「コストが小さくなければ補正しない」という条件か否かが判断され (S54)、S54において「コストが小さくなければ補正しない」という条件に合致しない場合 (S54、N)、「アニーリング法を用いた補正を許可する」という条件か否かが判断される (S56)。

【0067】

そして、「コストが小さくなければ補正しない」という条件にあてはまる場合 (S54、Y) または「アニーリング法を用いた補正を許可しない」という条件の場合 (S56、N)、状態 n におけるグリッド p についての $L a b$ ベクトル:

【0068】

【数 12】

 L_p^n

を、状態 $n+1$ におけるグリッド p についての $L a b$ ベクトル：

【0069】

【数 13】

 L_p^{n+1}

にセットするとともに、変数 (Count-1) を Count にセットする (S60)。

【0070】

そして、S60の後、または状態 $n+1$ におけるグリッド p についてのコストが状態 n におけるグリッド p についてのコストよりも小さい場合 (S52、Y)、または「アニーリング法を用いた補正を許可する」という条件の場合 (S56、Y)、 $(p+1)$ を p にセットして (S58)、S44に戻る。

【0071】

一方、S34において $n < N$ でない場合 (S34、N) またはS46において Count が 0 の場合 (S46、Y) には、 $L a b$ ベクトル：

【0072】

【数 14】

$$L_p^{n+1}$$

($p=0, 1, \dots, P-1$) を出力して(S 62)、処理を終了する。

【0073】

そして、LUT全体のスムージング処理(S 25)の後、図4のS 26に戻り、色補正テーブルが生成され(S 26)、当該生成された色補正テーブルが色補正LUT格納部20bに格納される(S 28)。

【0074】

以上のようにして、画像データの色補正の連続性を高めることが可能な色補正テーブルを生成することができる。

【0075】

画像処理装置

図3において、画像処理装置20Bは、RGB画像データに対して所望の画像処理を施し、当該画像処理された画像データを画像出力装置30に出力する。

【0076】

ここで、画像データはカラー画像を所定の要素色毎に色分解しつつ、その要素色毎に強弱を表したものであり、有彩色であって所定の比で混合したときにはグレイに代表される無彩色と黒色とからなる。

【0077】

当該実施形態では、画像出力装置がC(シアン) M(マゼンタ) Y(イエロー) K(ブラック) c(ライトシアン) m(ライトマゼンタ)の6色のインクを使用するカラープリンタがRGBデータに基づき色再現を行う場合について説明す

る。

【0078】

画像処理装置20Bは、RGB画像データをLab画像データに変換する第1色変換部20hと、色補正テーブル生成装置20Aによって生成された色補正テーブルを少なくとも格納している色補正LUT格納部20bと、色補正LUT選択部20cによって選択された色補正テーブル(LUT)を色補正LUT格納部20bから読み出し、当該読み出された色補正LUTを参照してLab画像データをL'a'b'画像データに変換する色補正部20aと、L'a'b'画像データをCMYKcm画像データに変換する第2色変換部20gとを備えている。

【0079】

次に、図7を参照して、画像処理装置20Bの動作について説明する。

【0080】

図7に示すように、ユーザによって画像出力開始(S70)が指示されるとともに、色補正LUT選択部20cを介して所定の色補正LUTが選択されると(S72、Yes)、当該所定の色補正LUTが色補正LUT格納部20bから読み出され、RAM内に読み込まれる(S74)。そして、当該色補正LUTを色補正部20aに組み込み(S76)、3次元色補正LUTを参照して補間演算によって画像処理を行い、画像出力処理を行う(S78)。

【0081】

当該実施形態による画像処理装置20Bによれば、S72において色補正テーブル生成装置20Aによって生成された画像データの色補正の連続性を高めることが可能な色補正テーブルが選択されると、当該色補正テーブルを用いて色補正がなされるので、色補正後に階調ががたつくのを防ぐことができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】

本発明の一実施形態にかかる色補正テーブル生成装置の機能ブロック図である。

【図2】

色補正テーブル生成装置および画像処理装置のハードウェア構成を示す概略ブ

ロック図である。

【図3】

本発明の一実施形態にかかる画像処理装置の機能ブロック図である。

【図4】

色補正テーブル生成装置による色補正テーブル生成処理を説明するためのフローチャートである。

【図5】

色補正テーブル生成装置によるLUT全体のスムージング処理を説明するためのフローチャートである。

【図6】

L a b ベクトルの定義を説明するための図である。

【図7】

画像処理装置による処理を説明するためのフローチャートである。

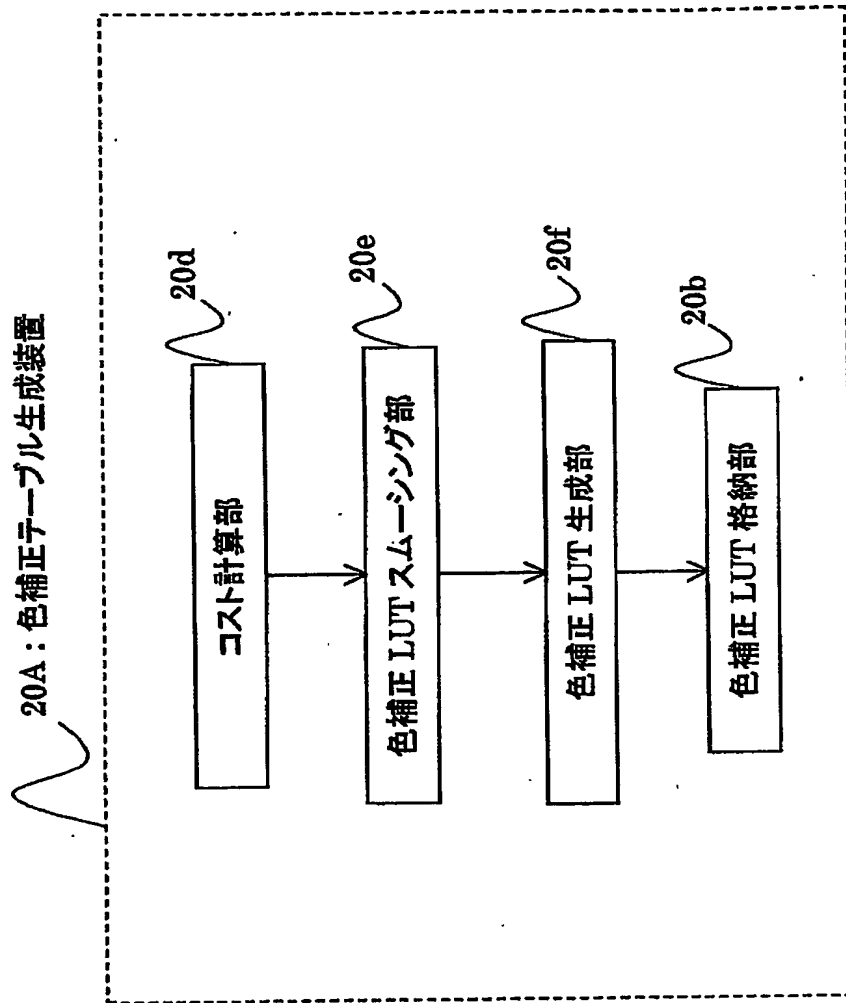
【符号の説明】

- 11a スキャナ
- 11b デジタルスチルカメラ
- 11c ビデオカメラ
- 12 コンピュータ本体
 - 12a オペレーティングシステム
 - 12b ディスプレイドライバ
 - 12c プリンタドライバ
 - 12d アプリケーション
- 13a フロッピーディスクドライブ
- 13b ハードディスク
- 13c CD-ROMドライブ
- 14a モデム
- 15a キーボード
- 15b マウス
- 17a ディスプレイ

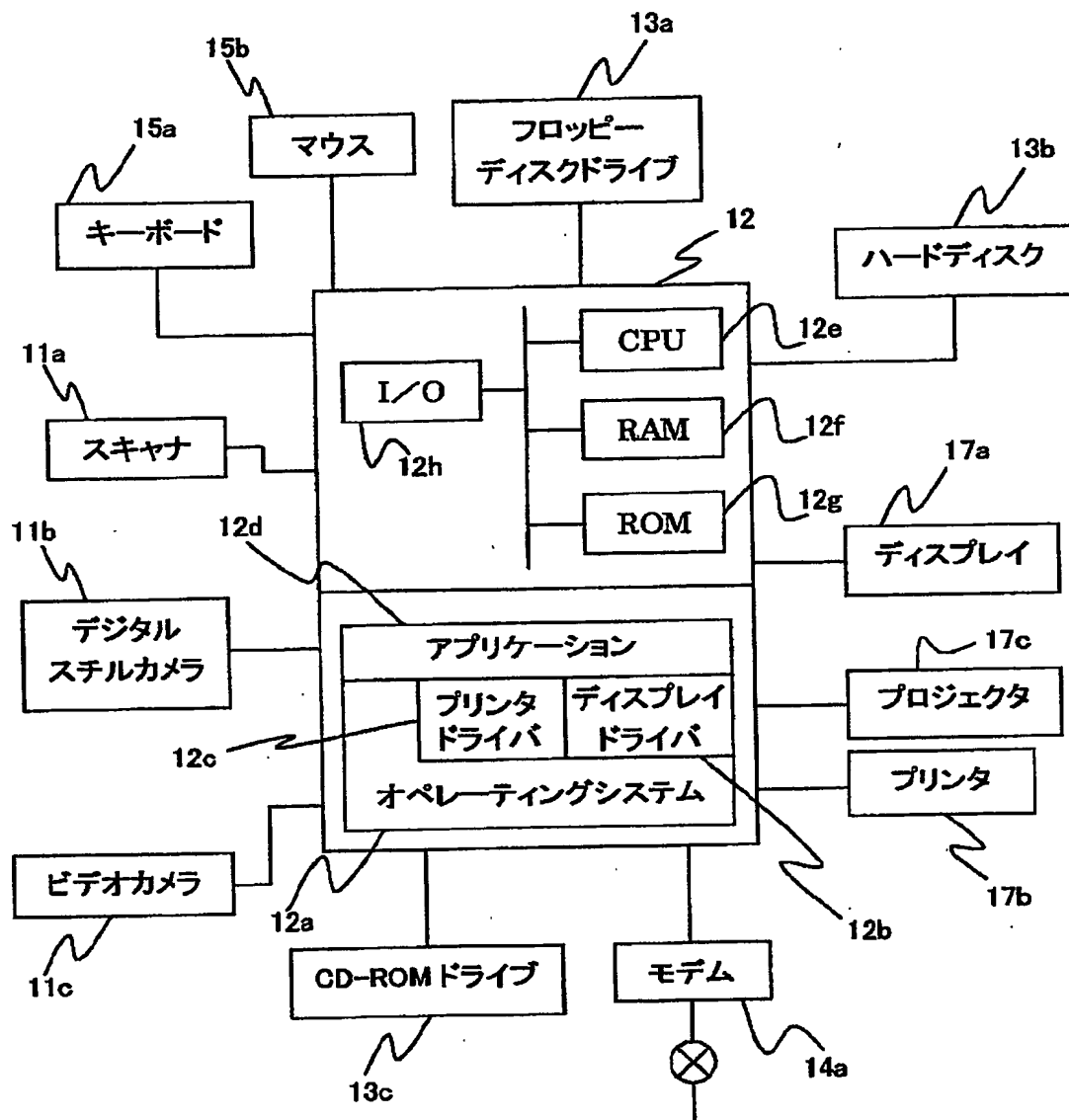
- 17b カラープリンタ
- 17c プロジェクタ
- 20A 色補正テーブル生成装置
- 20B 画像処理装置
- 20a 色補正部
- 20b 色補正LUT格納部
- 20c 色補正LUT選択部
- 20d コスト計算部
- 20e 色補正LUTスムージング部
- 20f 色補正LUT生成部
- 20g 第2色変換部
- 20h 第1色変換部

【書類名】 図面

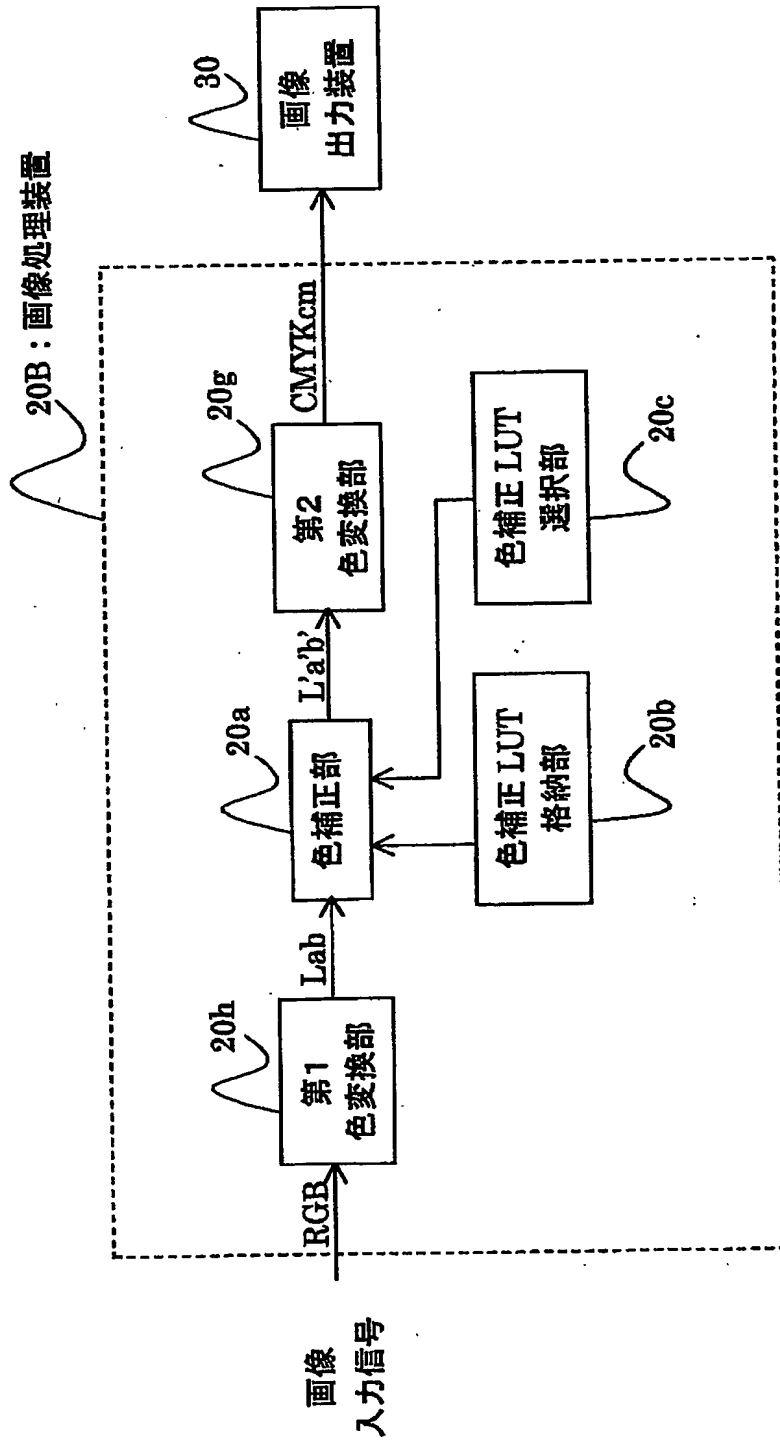
【図1】



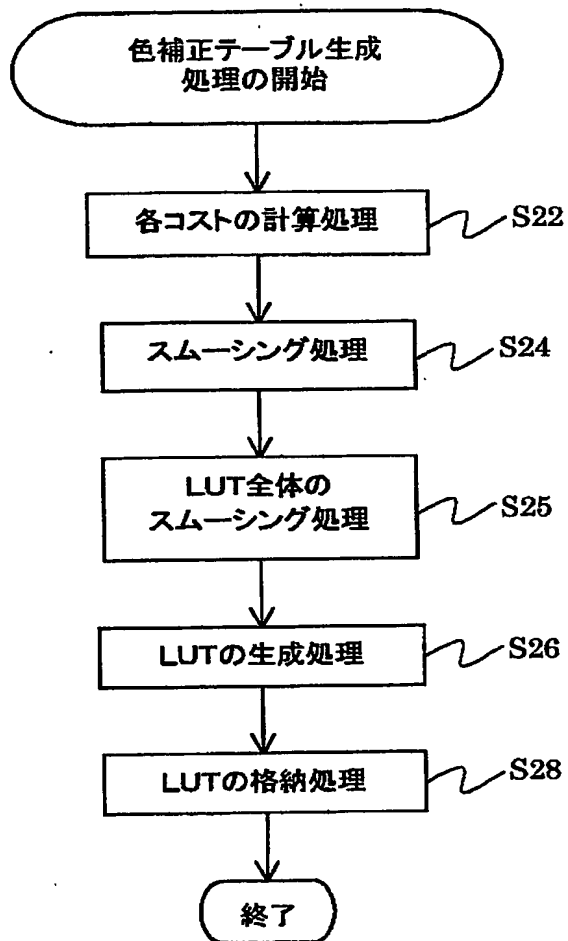
【図 2】



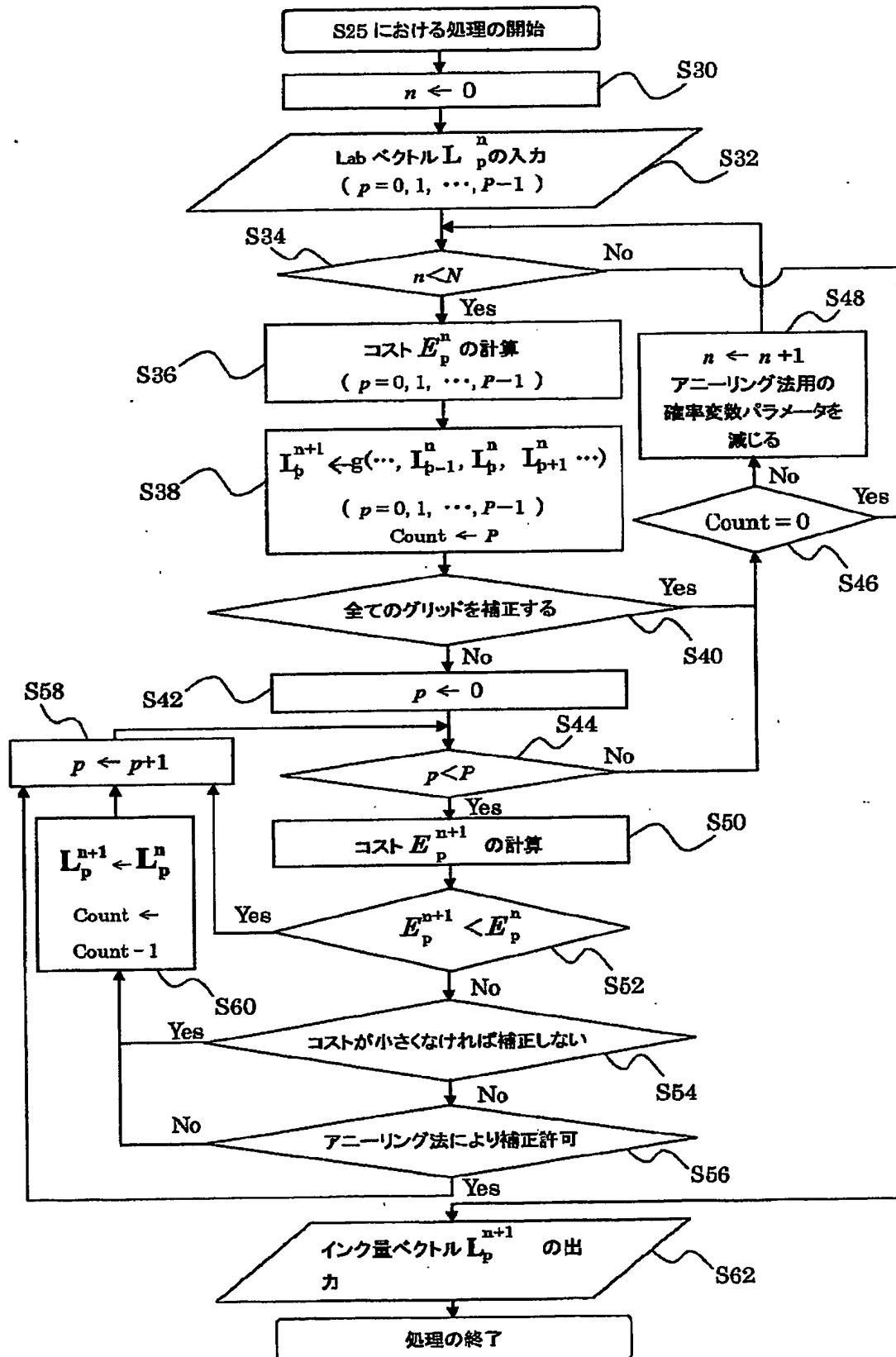
【図 3】



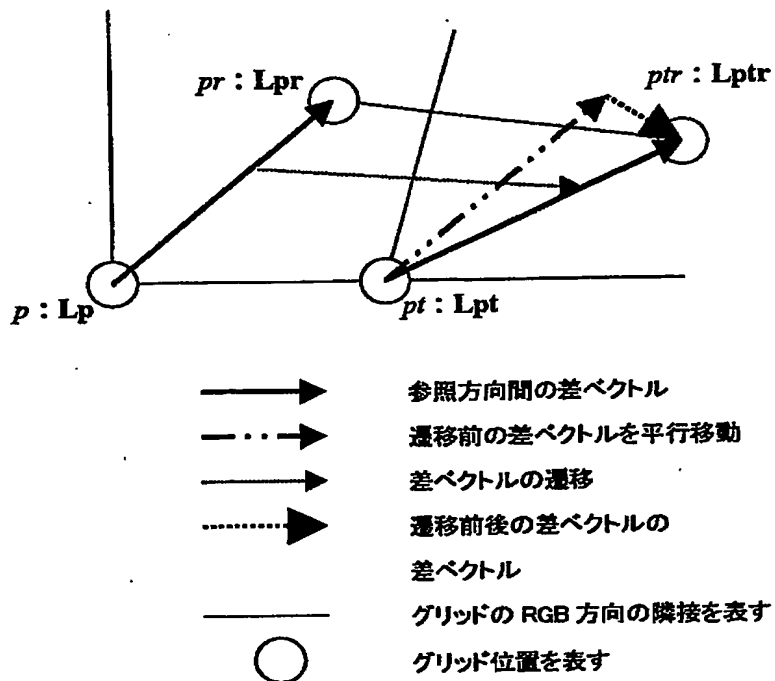
【図4】



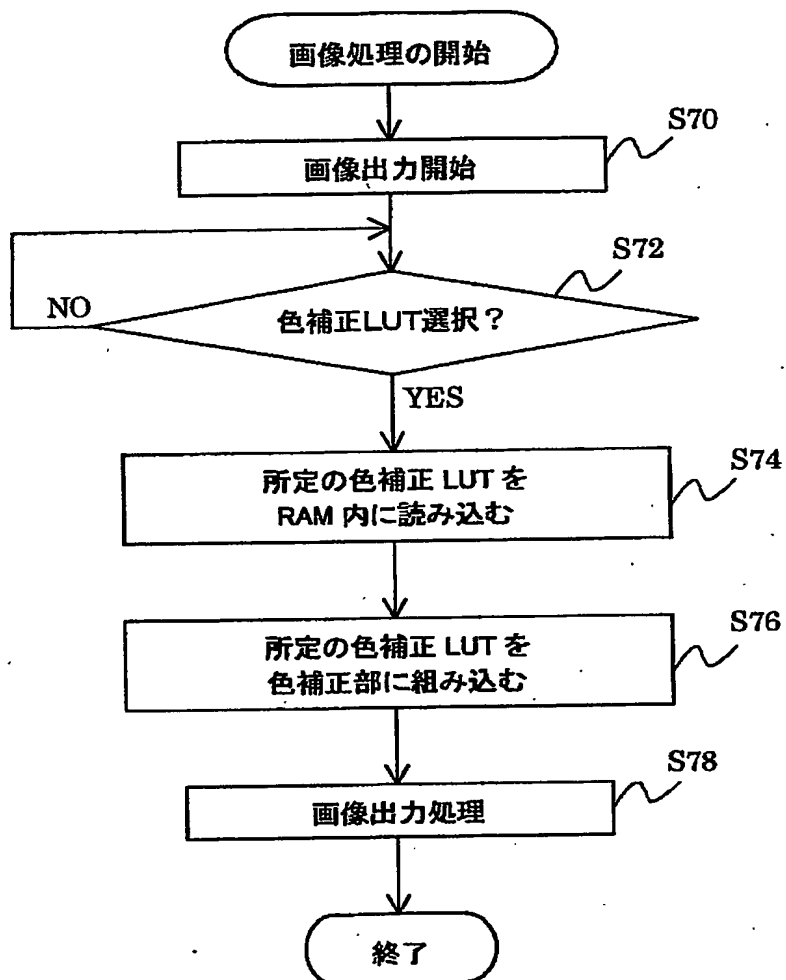
【図5】



【図6】



【図 7】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 本発明は、画像データの色補正における連続性を高めることができる色補正テーブルの生成方法、当該色補正テーブルを用いる画像処理装置、方法、プログラムおよび記録媒体を提供することを課題とする。

【解決手段】 本発明による画像処理装置は、色補正テーブルによるL a b空間における色変換後の各格子点データにおける平滑化の程度を評価するための平滑化程度評価関数を用いて生成された色補正テーブルを用いて画像処理を行う。平滑化程度評価関数は、色補正テーブルによる色変換前後のL a bによるねじれ量に基づく評価関数、目的のL a bからの離れ程度に基づく評価関数を有している。

【選択図】 図3

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[000002369]

1. 変更年月日	1990年 8月20日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都新宿区西新宿2丁目4番1号
氏 名	セイコーエプソン株式会社